### PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number:

07-135593

(43)Date of publication of application: 23.05.1995

(51)Int.Cl.

5/232 HO4N

**G02B** 7/08 602B 7/36

(21)Application number: 05-304821

(71)Applicant:

VICTOR CO OF JAPAN LTD

10.11.1993

(72)Inventor:

**OTSUKA KUNIO** 

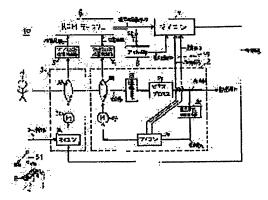
#### (54) AUTOMATIC ZOOM DEVICE

(57)Abstract:

(22)Date of filing:

PURPOSE: To attain natural screen control by increasing the rising speed of a zoom mechanism.

CONSTITUTION: The automatic zoom device is provided with an automatic focus mechanism 2 and a zoom mechanism 3 and is made up of a position detection part detecting the position of a focus lens, a position detection part detecting the position of the zoom lens, a ROM table 6 ing object distance data based on the result of detection of both the position detection means, a preset part 8 setting in advance a referenced object distance, and a microcomputer 7 starting the control of the zoom mechanism 3 so as to discriminate a state to be nearly a focusing state when hunting in the vicinity of the focal position caused at the focus adjustment by the automatic focus mechanism 2 exceeds a setting number of times thereby controlling the size of the object.



EGA! STATUS

[Da. f request for examination]

30.09.1996

[Date of sending the examiner's decision of rejection]

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of

rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number]

2882450

05.02.1999 [Date of registration]

[Number of appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of requesting appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of extinction of right]

(19)日本国特許庁 (JP)

# (12) 公開特許公報(A)

(11)特許出願公開番号

# 特開平7-135593

(43)公開日 平成7年(1995)5月23日

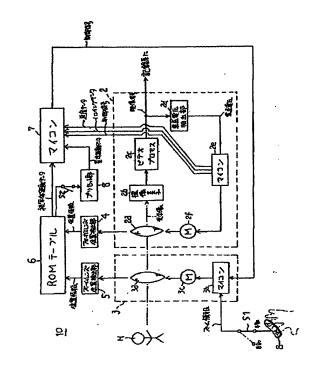
(51) Int.Cl. <sup>6</sup> H 0 4 N G 0 2 B	5/232 7/08 7/36	徽別記号 A B	庁内整理番号	FI			技術表示箇所		
			8411-2K	G02B	7/ 11		D		
				審査請求	未簡求 請求	頃の数 2	FD	(全 7	頁)
(21) 出願番号 (22) 出顧日		<b>特顯平5-304821</b>		(71)出願人	日本ピクター株式会社 神奈川県横浜市神奈川区守屋町3丁目12番 地				
		平成5年(1993)11月10日		(72)発明者					

## (54) 【発明の名称】 オートズーム装置

# (57)【要約】

【目的】 ズーム機構の立ち上がりを速くして、自然な 画面制御とすること。

【構成】 オートズーム装置は、オートフォーカス機構とズーム機構とを備え、フォーカスレンズの位置検出を行う位置検出部と、ズームレンズの位置検出を行う位置検出部と、これらの位置検出手段の検出結果から、被写体距離データを出力するROMテーブルと、基準になる被写体距離を予め設定するプリセット部と、オートフォーカス機構によるビント調節時に起こるピント位置近傍のハンチングが設定回数を越えると略ピント状態と判断し、被写体の大きさ制御を行うようにズーム機構を制御し始めるマイコンとから構成される。



30

### 【特許請求の範囲】

【請求項1】被写体を撮影した画面から焦点電圧を抽出 し、この焦点電圧に基づいてフォーカスレンズをピント 位置まで山登り方式で自動調節するオートフォーカス機 構と、画面内における被写体の大きさをズームレンズの 駆動により調整するズーム機構とを備えたオートズーム 装置であって、

前記フォーカスレンズの位置検出を行う第1の位置検出 手段と、

前記ズームレンズの位置検出を行う第2の位置検出手段 10

これら前記第1, 第2の位置検出手段の検出結果から、 被写体距離データを出力する距離情報出力手段と、

基準になる被写体距離データを予め前記距離情報出力手 段を介して設定するプリセット手段と、

前記オートフォーカス機構によるピント調節時に起こる ピント位置近傍のハンチングが設定回数を越えると略ピ ント状態と判断し、前記プリセット手段の出力と現時点 での前記距離情報出力手段の出力とに基づき、画面内に 構を制御し始める制御手段とから構成したことを特徴と するオートズーム装置。

【請求項2】被写体を撮影した画面から焦点電圧を抽出 し、との焦点電圧に基づいてフォーカスレンズをピント 位置まで山登り方式で自動調節するオートフォーカス機 構と、画面内における被写体の大きさをズームレンズの 駆動により調整するズーム機構とを備えたオートズーム 装置であって、

前記フォーカスレンズの位置検出を行う第1の位置検出 手段と、

前記ズームレンズの位置検出を行う第2の位置検出手段 ٤,

これら前記第1, 第2の位置検出手段の検出結果から、 被写体距離データを出力する距離情報出力手段と、

基準になる被写体距離データを予め前記距離情報出力手 段を介して設定するプリセット手段と、

前記フォーカスレンズの移動速度が設定値を越えるとピ ント合わせに時間がかかると判断し、前記プリセット手 段の出力と現時点での前記距離情報出力手段の出力とに 基づき、画面内における被写体の大きさを略一定に保つ よう前記ズーム機構を制御し始める制御手段とから構成 したことを特徴とするオートズーム装置。

#### 【発明の詳細な説明】

[0001]

【産業上の利用分野】本発明は、例えばビデオカメラに 用いて好適なオートズーム装置に関するものである。

[0002]

【従来の技術】最近のビデオカメラには移動する被写体 を自動追尾する機構を搭載したものがある。この自動追 尾機構を備えたビデオカメラでは、いつもビューファイ ンダの画面に被写体を入れることができ、例えば自分自 身を被写体にして自分自身で撮影する場合にとても都合 がよい。

[0003]また、こうした技術を現在よく知られたオ ートフォーカス機構およびズーム機構と組み合わせる と、画面内での被写体の大きさを自動的に略一定に保つ 機能(オートズームと以下言う)をもつ装置機構が比較 的簡単に構成できる。とうしたオートズーム装置を搭載 したビデオカメラは、例えば、被写体となる子供が競争 を行うシーンを撮影したいが、スタート位置からゴール 位置まで撮影場所から距離がだんだん離れてしまうた め、なかなか子供の表情を連続的にとらえにくいという 状況で使うと便利である。

【0004】図3に示す従来のオートズーム装置1は、 オートフォーカス機構2とズーム機構3とを備え、オー トズームのため、フォーカスレンズ位置検出部4、ズー ムレンズ位置検出部5、ROMテーブル6、マイコン 7、プリセット部8を追加したものである。なお、互い に連動するスイッチS1, S2は、手助によるズーム操 おける被写体の大きさを略一定に保つよう前記ズーム機 20 作と後述するオートズームとの切替えのために用意した ものである。なお、この例では説明の都合上、被写体H を自動追尾する自動追尾機構を省略してあるが、図示し ない自動追尾機構により被写体Hはいつも画面内に入る ものと想定しておく。勿論、自動追尾機構がなく手動に より被写体Hを追尾する場合でも本技術は使える。

> 【0005】オートフォーカス機構2は、被写体Hを撮 影した画面の映像信号から焦点電圧を抽出し、この焦点 電圧に基づいてフォーカスレンズ2 a をピント位置まで 自動調節するものである。フォーカスレンズ2 a を通っ て入来した被写体Hの光学像は撮像素子2bにより電気 信号に変換され、ビデオプロセス回路2cを通って映像 信号となる。との映像信号は、焦点電圧抽出部2 dを通 って所定の高域成分が抽出された焦点電圧となる。な お、この焦点電圧は、例えば図4に示す画面G内にフォ ーカスエリアFを設定し、このなかの映像信号から抽出 した髙域成分を使うことが多い。マイコン2 eは焦点電 圧を時々刻々と入力し、この値の変化に基づいてモータ 2 fを介してフォーカスレンズ2 aのレンズ駆動をす る。マイコン2 eは、焦点電圧の最高点をフォーカスレ ンズ2aのピント位置とみなす制御を行い、例えば、図 5に示すように、初期位置(点P)からピント位置(点 Q) まで山登り方式でピント合わせを行う場合、ピント 位置(点Q)近傍にてハンチング(山の上り降り)を何 度か繰り返した後、最終的なピント位置(点Q)に収束 する.

【0006】ズーム機構3は、ズームレンズ3aの駆動 により画面G内における被写体H (図4参照)の大きさ 調整を行うためのもので、ズームボタンBの押圧操作に よるズーム情報に基づき、マイコン3bがモータ3cに 50 制御信号を与えてズームレンズ3 a を光軸方向に沿って

駆動するよう構成される。なお、ズームボタンBと連動 するノンロックタイプのスイッチS1は、ズームボタン Bとマイコン3 bとの間に設けられており、スイッチS 1が実線位置にあるとき、ズームボタンBからのズーム 情報がマイコン3bに入力されて手動によるズーム操作 が可能な状態(マニュアルズームモード)に設定され、 スイッチS1が二点鎖線位置にあるとき、ズームボタン Bからのズーム情報はマイコン3bに入力されずにオー トズームモードに設定される。

[0007]オートズーム機能は被写体Hへのピント合 10 わせがいつも可能という前提で行えるもので、オートズ ームのための構成(フォーカスレンズ位置検出部4、ズ ームレンズ位置検出部5、ROMテーブル6、マイコン 7、プリセット部8)は、概略、最初の被写体距離に対 して現在の被写体距離がどれくらいの比率で変化したか を計算で求め、この計算結果に対応したズーム量だけ自 動的にズーム操作を行う。

[0008]フォーカスレンズ位置検出部4はフォーカ スレンズ2 a の位置を検出するもの、ズームレンズ位置 検出部5はズームレンズ3aの位置を検出するものであ 20 る。なお、これらはよく知られた技術を使うことで比較 的簡単に構成できる。とれら各位置検出部4,5から出 力された位置情報はROMテーブル6に入力される。R OMテーブル6は各位置情報の組み合わせに対応した被 写体距離データを予めもち、各位置情報が時々刻々と入 力されるのに伴い、対応する被写体距離データを素早く 出力する。被写体距離データは常にマイコン7に入力さ れ、またこれは被写体Hの大きさ制御を行う動作前に予 め基準距離データ(最初の被写体距離を表したもの)と してブリセット部8に入力設定され得る。ROMテーブ 30 ル6とプリセット部8との間に介在したノンロックタイ プのスイッチS2は前述したスイッチS1と連動するも ので、図示するように、スイッチS1を実線位置から二 点鎖線位置に切り替えてオートズームモードに設定する と、スイッチS2も実線位置から二点鎖線位置に自動的 に切り替わり、被写体距離データはブリセット部8に自 動的に格納されてプリセットされる。

【0009】とうしたブリセット動作によりオートズー ムが準備OKになる。マイコン7にはプリセット部8に 格納した基準距離データと現在の被写体距離データの両 40 方が入力され、これら2つのデータから被写体Hの大き さ制御を行う制御信号が前述したズーム機構3のマイコ ン3 bに出力される。マイコン7の制御は、例えば、ブ リセット部8に格納した基準距離データに対し、現在の 被写体距離データが2倍に変化したならズーム倍率も2 倍にするという具合である。同様に、プリセット部8に より設定した基準距離データに対し、現在の被写体距離 データが1/2倍に変化したならズーム倍率も1/2倍 にする。なお、プリセット動作によりオートズームが準 備OKになるのでなく、例えば、あるズームポジション 50 置検出手段の検出結果から、被写体距離データを出力す

まで自動的に被写体のズーム動作を行ってから、オート ズームが準備OKになる機構を考えて追加してもよい。 【0010】従来のオートズーム装置1は、オートフォ ーカス機構2によるピント調節が完全に行われてから、 オートズームが開始されるものであった。このため、オ ートフォーカス機構2のマイコン2eはピント調節がで きた時、とのことを表す制御信号を出力するよう設定さ れ、とうした制御信号を受けてからマイコン7はズーム 機構3のマイコン3 b にオートズームのための制御信号 を送っていた。

#### [0011]

【発明が解決しようとする課題】しかし、従来のオート ズーム装置のように、ピント調節が完全に行われてから 被写体Hの大きさ制御(オートズーム)を開始するもの においては、フォーカスレンズ2 aがピント位置近傍で ハンチングするような場合とか、ピント位置に到達する までに時間がかかるような場合とかには、ズーム機構3 の立ち上がりがどうしても遅くなり、不自然な画面とな りやすかった。

#### [0012]

【課題を解決するための手段】本発明は上述した課題を 解消するものであり、以下のオートズーム装置を提供す るものである。

[0013]被写体を撮影した画面から焦点電圧を抽出 し、との焦点電圧に基づいてフォーカスレンズをビント 位置まで山登り方式で自動調節するオートフォーカス機 構と、画面内における被写体の大きさをズームレンズの 駆動により調整するズーム機構とを備えたオートズーム 装置であって、前記フォーカスレンズの位置検出を行う 第1の位置検出手段と、前記ズームレンズの位置検出を 行う第2の位置検出手段と、これら前記第1,第2の位 置検出手段の検出結果から、被写体距離データを出力す る距離情報出力手段と、基準になる被写体距離データを 予め前配距離情報出力手段を介して設定するプリセット 手段と、前記オートフォーカス機構によるピント調節時 に起とるピント位置近傍のハンチングが設定回数を越え ると略ピント状態と判断し、前記プリセット手段の出力 と現時点での前記距離情報出力手段の出力とに基づき、 画面内における被写体の大きさを略一定に保つよう前記 ズーム機構を制御し始める制御手段とから構成したこと を特徴とするオートズーム装置。

【0014】被写体を撮影した画面から焦点電圧を抽出 し、との焦点電圧に基づいてフォーカスレンズをピント 位置まで山登り方式で自動調節するオートフォーカス機 構と、画面内における被写体の大きさをズームレンズの 駆動により調整するズーム機構とを備えたオートズーム 装置であって、前記フォーカスレンズの位置検出を行う 第1の位置検出手段と、前記ズームレンズの位置検出を 行う第2の位置検出手段と、これら前記第1, 第2の位 る距離情報出力手段と、基準になる被写体距離データを 予め前配距離情報出力手段を介して設定するプリセット 手段と、前配フォーカスレンズの移動速度が設定値を越 えるとピント合わせに時間がかかると判断し、前記プリ セット手段の出力と現時点での前記距離情報出力手段の 出力とに基づき、画面内における被写体の大きさを略一 定に保つよう前記ズーム機構を制御し始める制御手段と から構成したことを特徴とするオートズーム装置。

#### [0015]

【実施例】以下、本発明を図面に沿って説明する。

【0016】図1は本発明のオートズーム装置の一実施 例を示すブロック図、図2は同オートズーム装置の一構 成部となるマイコンのフローチャート図である。なお、 本発明のオートズーム装置の基本構成は先に図3であげ た従来例と同じなので、同一構成部分には同一符号を付 して説明の簡略化を図ることにする。

[0017]図1に示すオートズーム装置10は、従来 例と同じように、オートフォーカス機構2、 ズーム機構 3を備え、また、図4で示すように画面G内での被写体 Hの大きさを自動的に略一定に保つ機能(オートズー ム)をもたせるため、フォーカスレンズ位置検出部(第 1の位置検出手段) 4、ズームレンズ位置検出部(第2 の位置検出手段)5、ROMテーブル(距離情報出力手 段)6、マイコン(制御手段)7、プリセット部(プリ セット手段)8の構成をもつ。なお、互いに連動するス イッチS1, S2は、手動によるズーム操作と後述する オートズームとの切替えのためにある。

【0018】本発明のポイントは新規な機能をもつマイ コン7により被写体Hの大きさ制御(オートズーム)を 行う開始タイミングをどのようにして速くしたかにあ る。なお、オートフォーカス機構2のなかでピント調節 の制御を行うマイコン2eは、ピント調節が完全に行わ れたことを表す制御信号だけでなく、フォーカスレンズ の移動速度を表す速度データと、図5に示すように、山 登り方式でピント合わせを行う場合に発生するハンチン グ(山の上り降り)の回数を表したハンチングデータと を夫々出力する。

【0019】オートズーム開始前に、被写体Hが画面G 内で所望の大きさで得られるようにスイッチS1, S2 を夫々実線位置とし、ズームボタンBを使って手動によ るズーム操作を行っておく。この後、スイッチS1,S 2を夫々二点鎖線位置に切り替えると、所望のズームポ ジションにおけるフォーカスレンズの位置とズームレン ズの位置とがROMテーブルを介してブリセット部に入 力され、基準距離データ(最初の被写体距離を表したも の) が設定される。とのようにしてオートズーム操作が 準備OKになる。

【0020】その後、マイコン7にはプリセット部8で 設定した基準距離データとROMテーブル6から出力さ れる現在の被写体距離データとが入力され、マイコン7 50 数を越えると略ピント状態と判断し、プリセット部8の

はとれら2つの情報から被写体Hの大きさ制御を行う制 御信号をズーム機構3のマイコン3bに供給する。との 制御信号に従ってマイコン3bはモータ3cを駆動して オートズーム操作を行うことになる。

【0021】マイコン7の特徴は、フォーカスレンズ2 aがジャストピント位置になくても、その前からオート ズーム操作(画面G内での被写体Hの大きさ制御)を行 うことである。これにあたり、オートフォーカス機構2 のマイコン2 eから得られた速度データとハンチングデ 10 ータとを利用している。以下、マイコン7によるズーム 機構3の制御を図2に示すフローチャートと併せて説明 する。

【0022】スタートからオートフォーカス機構2によ るピント調節が始まると[ステップ1]、フォーカスレ ンズ2aの移動速度が設定値以上か否かを判別する[ス テップ2]。これは、フォーカスレンズ2aの移動速度 はピント位置が遠い場合は比較的速く、ピント位置近く では比較的遅いということから、ピント合わせに時間が かかるか否か (言い換えるとフォーカスレンズ2 aがピ 20 ント位置から遠いかどうか)を判別するためである。

[0023]フォーカスレンズ2aの移動速度が設定値 以上の場合 [ステップ2→Y]、ピント合わせに時間が かかるものとみなされ、移動途中にあるフォーカスレン ズ2 aの位置とズームレンズ3 aの位置とから現在の被 写体距離をおおよそ求め、基準距離データと現時点での 被写体距離データとの比率からズーム方向(被写体Hの 拡大か縮小か)を決定し[ステップ6]、オートズーム 操作を開始する [ステップ7]。一方、フォーカスレン ズ2、aの移動速度が設定値よりも低い場合は [ステップ 30 5→N]、ピント合わせにそれ程時間がかからないもの とみなされ、以下の手順に沿ってオートズーム操作を開 始する。

【0024】まず、フォーカスレンズ2aがジャストビ ント位置にあるか否かの判別を行う[ステップ5]。も しビント位置にあるなら [ステップ5→Y]、ズーム方 向を定め [ステップ6]、オートズーム操作を開始する [ステップ7]。もしピント位置にないなら [ステップ 5→N]、フォーカスレンズ2 a のピント位置近傍で起 こるハンチングの回数が設定回数を越えたか否かの判別 40 を行う[ステップ8]。ハンチング回数が設定回数を越 えたときは [ステップ8→Y]、略ピント状態とみなし て同様にズーム方向が決定され [ステップ9]、オート ズーム操作を開始する[ステップ10]。なお、ハンチ ング回数が設定回数を越えないときは [ステップ8→ N]、ステップ5に戻ってフォーカスレンズ2aがジャ ストピント位置にあるか否かをもう一度確認してステッ プ5以下の手順を繰り返す。

【0025】とうしたオートズーム装置10では、ピン ト調節時に起とるピント位置近傍のハンチングが設定回 出力(基準距離データ)とROMデータの出力(現時点での被写体距離データ)とに基づき、画面G内における被写体Hの大きさを略一定に保つようにマイコン7はズーム機構3を制御し始めるので、従来のようにピントが完全に合ってからオートズーム操作を行ったものよりも速やかになり、自然な画面制御を行うことが可能になるという大きな利点がある。

【0026】また、このオートズーム装置10では、フォーカスレンズ2aの移動速度が設定値を越えるとピント合わせに時間がかかると判断し、プリセット部8の出 10力(基準距離データ)とROMデータの出力(現時点での被写体距離)に基づき、画面G内における被写体Hの大きさを略一定に保つようにマイコン7はズーム機構2を制御し始めるので、例えば、被写体Hの動きがとても速くてオートフォーカス機構3が追従できない場合でも、できるだけ自然な画面制御を行うことが可能になるという利点がある。

#### [0027]

【発明の効果】以上の説明から本発明のオートズーム装置では次の効果を期待することが可能となる。

【0028】まず、請求項1記載のオートズーム装置では、ピント調節時に起こるピント位置近傍のハンチングが設定回数を越えると略ピント状態と判断し、プリセット手段の出力(基準になる被写体距離データ)と距離情報出力手段の出力(現時点での被写体距離データ)とに基づき、画面内における被写体の大きさを略一定に保つように制御手段はズーム機構を制御し始めるので、従来のようにピントが完全に合ってから被写体の大きさ制御を行ったものよりも速やかになり、自然な画面制御を行うことが可能になるという大きな利点がある。

【0029】また、請求項2記載のオートズーム装置で\*

\*は、フォーカスレンズの移動速度が設定値を越えるとピント合わせに時間がかかると判断し、プリセット手段の出力(基準になる被写体距離データ)と距離情報出力手段の出力(現在の被写体距離データ)に基づき、画面内における被写体の大きさを略一定に保つように制御手段はズーム機構を制御し始めるので、例えば、被写体の動きがとても速くてオートフォーカス機構が追従できない場合でも、できるだけ自然な画面制御を行うことが可能になるという利点がある。

### 10 【図面の簡単な説明】

【図1】本発明のオートズーム装置の一実施例を示すブロック図である。

【図2】同オートズーム装置の一構成部となるマイコン のフローチャート図である。

[図3] 従来のオートズーム装置の一実施例を示すブロック図である。

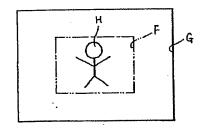
【図4】画面内に被写体を写した状態を示す説明図であ ス

[図5] 山登り方式のオートフォーカス機構を説明する 20 図である。

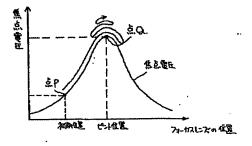
## 【符号の説明】

- 2 オートフォーカス機構
- 3 ズーム機構
- 4 フォーカスレンズ位置検出部(第1の位置検出手段)
- 5 ズームレンズ位置検出部(第2の位置検出手段)
- 6 ROMテーブル(距離情報出力手段)
- 7 マイコン (制御手段)
- 8 プリセット部 (ブリセット手段)
- 30 10 オートズーム装置

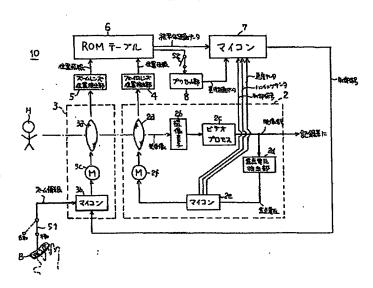
[図4]



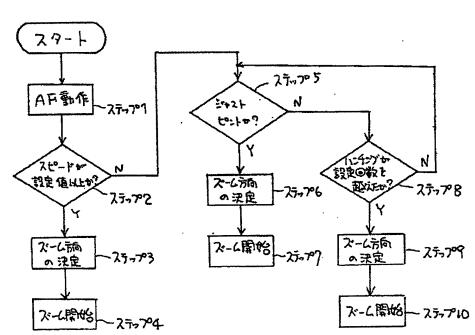
[図5]



[図1]



[図2]



[図3]

